



Hak Cipta Dilindungi Undang-Undang

1. Dilarang mengutip sebagian atau seluruh karya tulis ini tanpa mencantumkan dan menyebutkan sumber:
 - a. Pengutipan hanya untuk kepentingan pendidikan, penelitian, penulisan karya ilmiah, penyusunan laporan, penulisan kritik atau tinjauan suatu masalah.
 - b. Pengutipan tidak merugikan kepentingan yang wajar UIN Suska Riau.
2. Dilarang mengumumkan dan memperbanyak sebagian atau seluruh karya tulis ini dalam bentuk apapun tanpa izin UIN Suska Riau.

DAFTAR ISI

	Halaman
LEMBAR PERSETUJUAN	ii
LEMBAR PENGESAHAN	iii
LEMBAR HAK ATAS KEKAYAAN INTELEKTUAL	iv
LEMBAR PERNYATAAN	v
LEMBAR PERSEMBAHAN	vi
ABSTRAK	vii
ABSTRACT	viii
KATA PENGANTAR	ix
DAFTAR ISI	xi
DAFTAR SIMBOL	xiii
BAB I PENDAHULUAN	
1.1 Latar Belakang Masalah	I-1
1.2 Rumusan Masalah	I-2
1.3 Batasan Masalah	I-2
1.4 Tujuan Penelitian	I-2
1.5 Manfaat Penelitian	I-2
1.6 Sistematika Penulisan	I-3
BAB II LANDASAN TEORI	
2.1 Matriks dan Jenis-jenis Matriks	II-1
2.1.1 Matriks Nilpoten	II-1
2.1.2 Matriks Singular	II-2
2.1.3 Matriks Nonsingular	II-2
2.1.4 Matriks Jordan	II-3
2.2 Bentuk Kuadratik	II-4
2.3 Kestabilan	II-6
2.4 Kendali Optimal Waktu Kontinu	II-7
2.4.1 Masalah Umum Kendali Optimal Waktu Kontinu	II-7
2.4.2 Kendali Lingkaran Tertutup Linier Kuadratik	II-8



Hak Cipta Dilindungi Undang-Undang

1. Dilarang mengutip sebagian atau seluruh karya tulis ini tanpa mencantumkan dan menyebutkan sumber:

- Pengutipan hanya untuk kepentingan pendidikan, penelitian, penulisan karya ilmiah, penyusunan laporan, penulisan kritik atau tinjauan suatu masalah.
- Pengutipan tidak merugikan kepentingan yang wajar UIN Suska Riau.

2. Dilarang mengumumkan dan memperbanyak sebagian atau seluruh karya tulis ini dalam bentuk apapun tanpa izin UIN Suska Riau.

2.5 Kendali Optimal Waktu Berhingga dengan Sistem II-10

2.6 Bentuk *Discounted* II-14

2.7 Bentuk Kuadratik dengan *Output Feedback* II-14

BAB III METODOLOGI PENELITIAN

BAB IV PEMBAHASAN

4.1 Kendali Optimal Waktu Berhingga dengan Sistem IV-1

4.2 Sistem Deskriptor dengan *Faktor Discount* dan *Output Feedback* IV-1

4.3 Sistem Dinamik untuk Sistem Deskriptor dalam Bentuk Skalar..... IV-6

BAB V PENUTUP

5.1 Kesimpulan V-1

5.2 Saran V-1

DAFTAR PUSTAKA

DAFTAR RIWAYAT HIDUP